


[my account](#) [learning center](#) [patent cart](#) [document ca](#)
[home](#)[searching](#)[patents](#)[documents](#)[toc journal watch](#)**Format Examples****US Patent**

US6024053 or 6024053

US Design Patent

D0318249

US Plant Patents

PP8901

US Reissue

RE35312

US SIR

H1523

US Patent Applications

20020012233

World Patents

WO04001234 or WO2004012345

European

EP1067252

Great Britain

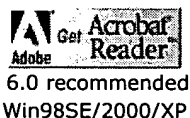
GB2018332

German

DE29980239

Nerac Document Number (NDN)

certain NDN numbers can be used for patents

[view examples](#)**Patent Ordering****Enter Patent Type and Number:** optional reference note


☐ Add patent to cart automatically. If you uncheck this box then you must *click on* Publication number and view abstract to Add to Cart.

35 Patent(s) in Cart

Patent Abstract

GER 2000-09-14 19910596 **Method and order about the Ausloesesteuerung of backing means in a motor vehicle**

ANNOTATED TITLE- Verfahren und Anordnung zur Ausloesesteuerung von RoOckhaltemitteln in einem Kraftfahrzeug

INVENTOR- Hackenberg, Ulrich, Dr. 85139 Wettstetten DE

APPLICANT- Volkswagen AG 38440 Wolfsburg DE

PATENT NUMBER- 19910596/DE-A1

PATENT APPLICATION NUMBER- 19910596

DATE FILED- 1999-03-10

DOCUMENT TYPE- A1, DOCUMENT LAID OPEN (FIRST PUBLICATION)

PUBLICATION DATE- 2000-09-14

INTERNATIONAL PATENT CLASS- B60R02132; B60R02122; B60R02116; B60R02113; B60R02102; G01P01500; G01P00900; B60R02101C; B60R02101H

PATENT APPLICATION PRIORITY- 19910596, A

PRIORITY COUNTRY CODE- DE, Germany, Ged. Rep. of

PRIORITY DATE- 1999-03-10

FILING LANGUAGE- German

LANGUAGE- German NDN- 203-0448-2762-4

It is described a procedure and an order about the Ausloesesteuerung of backing means for vehicle passengers in a motor vehicle, with what is intended, to grasp Ist-Werte of the vehicle movement and an Ausloesealgorithmus on the grasped Ist-Werte to the demand-expels generating to apply

BEST AVAILABLE COPY

at least one of the backing means (7) from Ausloesesignalen for the release. An in accordance with the invention becomes following steps of durchgeföhrt: A grasping of Ist-Werten of the Fahrzeugbewegung, A Bestimmen the the wished driving behavior of the vehicle of corresponding debit condition the Fahrzeugbewegung, A settlement a from at least one part of the grasped Ist-Werte decided Ist-Zustandes of the vehicle movement with the corresponding Soll-Zustand, A Parametrierung of an Ausloesealgorithmus, that is put in to the Generierung of Ausloesesignalen, under consideration of deviations from Ist-Zustand and debit condition of the vehicle movement of und A applying of the Ausloesealgorithmus on at least one part of the grasped Ist-Werte to the demand-expels generating of situation-adjusted Ausloesesignalen at least one of the backing means for the release.

EXEMPLARY CLAIMS- 1. Method about the Ausloesesteuerung of backing means (7) for vehicle passengers in a motor vehicle. this the following steps umfao"t: Erfassen from Ist-Werten of the vehicle movement. especially cross acceleration. Longitudinal acceleration and rotatory installment about the high axis of the Fahrzeugs. Bestimmen the the wished driving behavior of the motor vehicle of corresponding debit condition of the vehicle movement. especially in the framework of an electronic regulation of the Fahrdynamik. Vergleichen a from at least one part of the grasped Ist-Werte decided Ist-Zustandes of the vehicle movement with the debit condition of the vehicle movement. especially in the framework of an electronic regulation of the Fahrdynamik. Parametrierung of an Ausloesealgorithmus. he/it is put in to the Generierung of Ausloesesignalen. under considering deviations from Ist-Zustand and debit condition of the vehicle movement und Anwenden the Ausloesealgorithmus on at least one part of the grasped Ist-Werte to the demand-expels generating of situation-adjusted Ausloesesignalen at least one of the backing means (7) for the release. 2. Method about the Ausloesesteuerung of backing means after claim 1, marked by it, that at least the cross acceleration, that longitudinal acceleration as well as the rotatory installment will grasp directly or indirectly about the high axis of the vehicle, as Ist-Werte for the regulation of the Ist-Zustands and for the investigation of the debit condition at least the Lenkwinkel as well as the speeds of the individual wheels directly or indirectly is grasped. 3. Method about the Ausloesesteuerung of backing means after claim 1 or 2, marked through the additional consideration of generated signals of a distance regulation with the Parametrierung of the Ausloesealgorithmus. 4. Method about the Ausloesesteuerung of backing means after one of the in

front-standing claims, marked by it, that the release of the
backing means (7) is switched more sensitively in a

NO-DESCRIPTORS

 **proceed to checkout**

Nerac, Inc. One Technology Drive . Tolland, CT
Phone (860) 872-7000 Fax (860) 875-1749

©1995-2003 All Rights Reserved . [Privacy Statement](#) . [Report a Problem](#)



①9 BUNDESREPUBLIK
DEUTSCHLAND



DEUTSCHES
PATENT- UND
MARKENAMT

⑫ **Offenlegungsschrift**
⑩ **DE 199 10 596 A 1**

⑳ Aktenzeichen: 199 10 596.0
㉔ Anmeldetag: 10. 3. 1999
④3 Offenlegungstag: 14. 9. 2000

⑤1 Int. Cl.⁷:
B 60 R 21/32
B 60 R 21/22
B 60 R 21/16
B 60 R 21/13
B 60 R 21/02
G 01 P 15/00
G 01 P 9/00

DE 199 10 596 A 1

㉑1 Anmelder:
Volkswagen AG, 38440 Wolfsburg, DE

㉑2 Erfinder:
Hackenberg, Ulrich, Dr., 85139 Wettstetten, DE

⑤6 Für die Beurteilung der Patentfähigkeit in Betracht
zu ziehende Druckschriften:

DE	44 36 162 C1
DE	197 36 840 A1
DE	43 35 991 A1
DE	43 35 979 A1
DE	43 34 671 A1
DE	42 28 893 A1
DE	42 12 337 A1
US	56 05 202 A

Die folgenden Angaben sind den vom Anmelder eingereichten Unterlagen entnommen

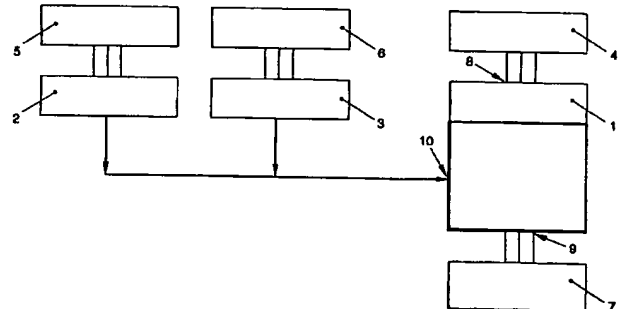
⑤4 Verfahren und Anordnung zur Auslösesteuerung von Rückhaltemitteln in einem Kraftfahrzeug

⑤7 Es wird ein Verfahren und eine Anordnung zur Auslösesteuerung von Rückhaltemitteln für Fahrzeuginsassen in einem Kraftfahrzeug beschrieben, wobei vorgesehen ist, Ist-Werte der Fahrzeugbewegung zu erfassen und einen Auslösealgorithmus auf die erfaßten Ist-Werte zum bedarfsweisen Erzeugen von Auslösesignalen für die Auslösung mindestens eines der Rückhaltemittel (7) anzuwenden.

Gemäß der Erfindung werden folgende Schritte durchgeführt:

Erfassen von Ist-Werten der Fahrzeugbewegung,
Bestimmen des dem gewünschten Fahrverhalten des Fahrzeuges entsprechenden Soll-Zustandes der Fahrzeugbewegung,

Vergleichen eines aus mindestens einem Teil der erfaßten Ist-Werte bestimmten Ist-Zustandes der Fahrzeugbewegung mit dem entsprechenden Soll-Zustand,
Parametrierung eines Auslösealgorithmus, der zur Generierung von Auslösesignalen eingesetzt wird, unter Berücksichtigung von Abweichungen zwischen Ist-Zustand und Soll-Zustand der Fahrzeugbewegung und
Anwenden des Auslösealgorithmus auf mindestens einen Teil der erfaßten Ist-Werte zum bedarfsweisen Erzeugen von situationsangepaßten Auslösesignalen für die Auslösung mindestens eines der Rückhaltemittel.



DE 199 10 596 A 1



Beschreibung

Die Erfindung betrifft ein Verfahren zur Auslösesteuerung von Rückhaltemitteln für Fahrzeuginsassen in einem Kraftfahrzeug, wobei das Verfahren vorsieht, Ist-Werte der Fahrzeugbewegung zu erfassen und einen Auslösealgorithmus auf die erfaßten Ist-Werte zum bedarfsweisen Erzeugen von Auslösesignalen für die Auslösung mindestens eines der Rückhaltemittel anzuwenden. Die Erfindung betrifft ebenso eine Anordnung zur Auslösesteuerung von Rückhaltemitteln für Fahrzeuginsassen in einem Kraftfahrzeug, die Sensoren zur Erfassung von Ist-Werten der Fahrzeugbewegung umfaßt, sowie eine Rückhaltemittelsteuereinheit, die geeignet ist, in Abhängigkeit der erfaßten Ist-Werte Auslösesignale zur Auslösung der Rückhaltemittel zu generieren und an die Rückhaltemittel auszugeben.

Solche Verfahren und Anordnungen sind aus der Praxis und aus einer Vielzahl von Druckschriften bekannt.

So beschreibt die DE 196 32 836 C1 eine Anordnung zum Auslösen von Rückhaltemitteln in einem Kraftfahrzeug, bei dem die Auslösesignale für ein oder mehrere ausgewählte Rückhaltemittel in Abhängigkeit von erfaßten Werten mehrerer Sensoren generiert werden. Zum einen werden Beschleunigungssensoren eingesetzt, die eine Erfassung der Beschleunigung in Längs- und Querrichtung erlauben. Zum anderen wird mindestens ein Drehbewegungssensor zum Erfassen von Drehungen um die Hochachse des Fahrzeugs eingesetzt. Anhand der Ausgabewerte des Drehbewegungssensors können zusätzlich zu Bewegungen in Längs- und Querrichtung auch Schleuderbewegungen erkannt werden, die zum Schutz der Fahrzeuginsassen zumindest einen Teil der Rückhaltemittel zum Auslösen bringen sollten, aber von den Beschleunigungssensoren aber nicht erfaßt werden.

Die DE 196 32 836 C1 sieht vor, daß eine individuelle Ansteuerung der eingesetzten Rückhaltemittel wie Gurtstraffer oder Airbags erfolgt, die je nach Richtung und Stärke eines Stoßes ausgelöst werden. In der DE 195 20 608 A1 und der DE 196 11 718 A1, die ebenfalls die Auslösung von Rückhaltemitteln in Abhängigkeit von erfaßten Ist-Werten der Fahrzeugbewegung zum Gegenstand haben, wird zudem vorgeschlagen, die einzelnen Rückhaltemittel stufenweise auszulösen, um einen noch differenzierteren Schutz zu ermöglichen. Die einzelnen Stufen werden dabei in der DE 195 20 608 A1 je nach von der erfaßten Längs- und Querbewegung überschrittenen Grenzwerten angesteuert. In der DE 196 11 718 A1 erfolgt die Ansteuerung in Abhängigkeit von der Intensität eines Aufpralls, die ermittelt wird aus den Differenzen von erfaßten Geschwindigkeiten und den Zeiten, in denen vorgegebene Grenzwerte von Geschwindigkeiten überschritten werden.

Den bekannten Systemen ist gemein, daß die Stabilität des aktuellen Fahrzeugzustands unberücksichtigt bleibt, obwohl der Schutz der Fahrzeuginsassen durch Rückhaltemittel in fahrdynamisch kritischen Situationen in höherem Maße erforderlich ist, als dies in weniger kritischen Situationen der Fall ist.

Der Erfindung liegt die Aufgabe zugrunde, ein Verfahren und eine Anordnung zur Auslösesteuerung von Rückhaltemitteln für Fahrzeuginsassen in einem Kraftfahrzeug zur Verfügung zu stellen, die einen verbesserten Schutz von Fahrzeuginsassen gewährleisten.

Die Aufgabe wird zum einen gelöst durch ein Verfahren zur Auslösesteuerung von Rückhaltemitteln für Fahrzeuginsassen in einem Kraftfahrzeug, das die folgenden Schritte umfaßt:

- Erfassen von Ist-Werten der Fahrzeugbewegung, insbesondere Querbewegung, Längsbewegung und Drehrate um die Hochachse des Fahrzeugs,
- Bestimmen des dem gewünschten Fahrverhalten des Kraftfahrzeugs entsprechenden Soll-Zustands der Fahrzeugbewegung, insbesondere im Rahmen einer elektronischen Regelung der Fahrdynamik,
- Vergleichen eines aus mindestens einem Teil der erfaßten Ist-Werte bestimmten Ist-Zustandes der Fahrzeugbewegung mit dem Soll-Zustand der Fahrzeugbewegung, insbesondere im Rahmen einer elektronischen Regelung der Fahrdynamik,
- Parametrierung eines Auslösealgorithmus, der zur Generierung von Auslösesignalen eingesetzt wird, unter Berücksichtigen von Abweichungen zwischen Ist-Zustand und Soll-Zustand der Fahrzeugbewegung und
- Anwenden des Auslösealgorithmus auf mindestens einen Teil der erfaßten Ist-Werte zum bedarfsweisen Erzeugen von situationsangepaßten Auslösesignalen für die Auslösung mindestens eines der Rückhaltemittel.

Zum anderen wird die Aufgabe für eine Anordnung zur Auslösesteuerung von Rückhaltemitteln für Fahrzeuginsassen in einem Kraftfahrzeug gelöst, die Sensoren zur Erfassung von Ist-Werten der Fahrzeugbewegung, insbesondere Querbewegung, Längsbewegung und Drehrate um die Hochachse des Fahrzeugs, umfaßt, sowie eine Rückhaltemittelsteuereinheit, die geeignet ist, in Abhängigkeit der erfaßten Ist-Werte Auslösesignale zur Auslösung der Rückhaltemittel zu generieren und an die Rückhaltemittel auszugeben, indem Mittel vorgesehen werden zur Bestimmung des dem gewünschten Fahrverhalten des Kraftfahrzeugs entsprechenden Soll-Zustands der Fahrzeugbewegung, wobei die Rückhaltemittelsteuereinheit geeignet ist, zusätzlich zu den erfaßten Ist-Werten den Soll-Zustand der Fahrzeugbewegung bei der Generierung der Auslösesignale zu berücksichtigen.

Der Vorteil des erfindungsgemäßen Verfahrens und der erfindungsgemäßen Anordnung besteht darin, daß mit der vorgesehenen Ermittlung des Soll-Zustands der Fahrzeugbewegung Informationen vorhanden sind, die es erlauben, die Generierung der Auslösesignale in Bezug auf die Fahrdynamik an die jeweilige Situation anzupassen. So kann durch entsprechende Einstellung der Parameter der Auslösealgorithmus in fahrdynamisch kritischen Situationen empfindlicher geschaltet werden, als in fahrdynamisch weniger kritischen Situationen. Es kann also für kritische Situationen ein schnelleres Ansprechverhalten der Auslösung der Rückhaltemittel erzielt werden, ohne das gleichzeitig ein vor schnelles oder überzogenes Auslösen riskiert wird. Der Entscheidungsalgorithmus zur Auslösung der Rückhaltemittel läßt sich somit wesentlich sicherer gestalten.

Ist in einem Fahrzeug die Integration eines Systems zur elektronischen Regelung der Fahrdynamik zur Unterstützung des Fahrers in Situationen mit kritischem Fahrverhalten des Fahrzeugs vorgesehen, so machen sich das erfindungsgemäße Verfahren und die erfindungsgemäßen Anordnung in einer besonders vorteilhaften Ausgestaltung die Sensoren und Auswertungsalgorithmen dieses Systems zunutze. Der Rückhaltemittelsteuereinheit können dann ohne wesentlichen zusätzlichen Aufwand die bereits von dem System zur Regelung der Fahrdynamik ausgewerteten Informationen bezüglich der Abweichung zwischen Ist- und Soll-Zustand des Fahrverhaltens zugänglich gemacht werden, um diese in die Parametrierung des Auslösealgorithmus mit einbeziehen zu können.

Darüber hinaus können für eine weitere Optimierung der



Auslösung der Rückhaltemittel auch Informationen über den Abstand des Fahrzeugs zu Objekten der Umgebung, wie beispielsweise zu anderen Fahrzeugen, bei der Generierung der Auslösesignale, insbesondere in die Parametrierung des Auslösealgorithmus, mit einbezogen werden. Auch hier wird, falls vorhanden, vorteilhafterweise auf ein Steuergerät zur automatischen Abstandsregelung und die dazugehörige Sensorik zurückgegriffen.

Ebenso können andere in einem Fahrzeug integrierte und Abweichungen zwischen gewünschtem und tatsächlichem Zustand des Fahrzeugs ermittelnde Steuereinheiten neben ihrer eigentlichen Aufgabe genutzt werden, um der Rückhaltemittelsteuereinheit zusätzliche Informationen zu liefern, die dann für eine optimale Parametrierung des Auslösealgorithmus berücksichtigt werden können.

In einer weiteren bevorzugten Ausgestaltung der erfindungsgemäßen Anordnung und des erfindungsgemäßen Verfahrens ist zumindest ein Teil der Rückhaltemittel) in mindestens zwei Stufen aktivierbar. In Abhängigkeit von den erfaßten Ist-Werten und dem ermittelten Sollzustand des Fahrverhaltens oder anderer der Rückhaltemittelsteuereinheit zur Verfügung gestellten Informationen kann dann die Auslösung der einzelnen Stufen einzelner Rückhaltemittel differenziert erfolgen. Zum Beispiel kann ein Airbag in fahrdynamisch kritischen Situationen härter ausgelöst werden, als in fahrdynamisch weniger kritischen Situationen mit identischen erfaßten Ist-Werten der Fahrzeugbewegung, wie den Längs- oder Querschleunigungswerten. Auf diese Weise wird ein besonders gut auf die jeweilige Situation zugeschnittener und damit auch besonders effektiver Schutz ermöglicht.

Weitere vorteilhafte Ausgestaltungen des Verfahrens und der Anordnung gemäß der Erfindung gehen aus den Unteransprüchen hervor.

Das erfindungsgemäße Verfahren und die erfindungsgemäße Anordnung werden im folgenden anhand eines Ausführungsbeispiels unter Bezugnahme auf eine Zeichnung näher erläutert. Dabei zeigt die einzige Figur zur Veranschaulichung einer möglichen Ausgestaltung einer erfindungsgemäßen Anordnung ein Übersichtsdiagramm zu dem Zusammenwirken einer Rückhaltemittelsteuereinheit 1 mit einem Steuergerät 2 für eine elektronische Regelung der Fahrdynamik und einem Steuergerät 3 zur automatischen Abstandsregelung.

Die dargestellte Rückhaltemittelsteuereinheit 1 weist einen Mikroprozessor auf und ist über Eingänge 8 mit den Ausgängen einer Crash-Sensorik 4 verbunden. Über ihre Ausgänge 9 hat die Rückhaltemittelsteuereinheit 1 individuellen Zugang zu sämtlichen ansteuerbaren Rückhaltemitteln 7 des Fahrzeugs, von denen zumindest ein Teil mehrstufig ansteuerbare Airbags sind.

Über weitere Eingänge bzw. über eine Busschnittstelle 10 ist die Rückhaltemittelsteuereinheit 1 mit einem Ausgang des Steuergeräts 2 zur elektronischen Regelung der Fahrdynamik und mit einem Ausgang eines Steuergeräts 3 für eine automatische Abstandsregelung verbunden. Das Steuergerät 2 für die elektronische Regelung der Fahrdynamik hat seinerseits Verbindung zu einer Sensorik 5 für die Fahrdynamik und das Steuergerät 3 zur automatischen Abstandsregelung zu einer speziell hierfür vorgesehenen Sensorik 6.

Die Rückhaltemittelsteuereinheit 1 und ihre Verbindung zu der Crash-Sensorik 4 und den Rückhaltemitteln 7 entspricht zunächst den aus dem Stand der Technik bekannten Rückhaltemittelsteuereinheiten.

Von der Crash-Sensorik 4 erhält die Rückhaltemittelsteuereinheit 1 Ist-Werte, die über einen in dem Mikroprozessor der Rückhaltemittelsteuereinheit 1 gespeicherten Auslösealgorithmus abgearbeitet werden. Je nach dem, ob und welche

Auslösekriterien bei der Abarbeitung des Auslösealgorithmus erfüllt werden, wird eine bestimmte Unfallsituation erkannt und es werden dieser zugeordnete Auslösesignale von der Rückhaltemittelsteuereinheit an die Rückhaltemittel 7 ausgegeben. Es können beispielsweise je nach ausgegebenen Auslösesignalen nur einzelne Rückhaltemittel 7 ausgelöst werden, oder verschiedene nacheinander, ebenso einzelne mehrstufig auslösbare Rückhaltemittel nur in einer bestimmten Stufe oder in mehreren Stufen hintereinander.

Der entscheidende Unterschied zu den bekannten Rückhaltemittelsteuereinheiten besteht in der zusätzlichen Verbindung der Rückhaltemittelsteuereinheit 1 mit dem Steuergerät 2 für die elektronische Regelung der Fahrdynamik und dem Steuergerät 3 zur automatischen Abstandsregelung.

Systeme zur elektronischen Regelung der Fahrdynamik werden eingesetzt, um durch gezielten Eingriff auf Bremsen und Motormanagement ein mögliches Schleudern des Fahrzeuges zu verhindern.

Zu diesem Zweck werden von Sensoren 5 zum einen Ist-Werte der Fahrzeugbewegung erfaßt und zum anderen Werte, die Aufschluß über das gewünschte Fahrverhalten des Fahrzeug liefern. In dem Steuergerät 2 zur elektronischen Regelung der Fahrdynamik werden daraus der Ist- und der Soll-Zustand des Fahrzeugs errechnet und anschließend die sich ergebenden Zustände miteinander verglichen.

Als Werte, die der Bestimmung des Soll-Zustandes dienen sollen, werden dabei geeigneterweise die Radgeschwindigkeiten der einzelnen Räder von zugeordneten Drehzahl-fühlern und die Stellung des Lenkrads durch einen Lenkrad-winkelsensor geliefert. Ein Querschleunigungssensor, der ein seitliches Ausbrechen des Fahrzeugs meldet, und ein Drehratensensor, der eine Schleudertendenz anzeigt, stellen die Ist-Werte für die Bestimmung des Ist-Zustands zur Verfügung. Zusätzlich können die auf das Fahrzeug einwirkenden Längskräfte direkt über einen Längsbeschleunigungssensor oder indirekt durch Berechnung aus gemessenen Werten eines Bremsdrucksensors erfaßt und in die Berechnung des Ist-Zustands mit einbezogen werden.

Weichen die errechneten Ist- und Soll-Zustände voneinander ab, so wird gemäß der eigentlichen Aufgabe der elektronischen Regelung der Fahrdynamik ein Regeleingriff berechnet und durchgeführt, um den Fahrzustand zu stabilisieren.

Erfindungsgemäß liefert das Steuergerät 2 zur elektronischen Regelung der Fahrdynamik zusätzlich zu seiner eigentlichen Aufgabe der Rückhaltemittelsteuereinheit 1 Informationen über Abweichungen zwischen Soll- und Ist-Zustand der Fahrzeugbewegung und damit eine Vorabinformation für optimale Kriterien für eine Airbagauslösung. Die Parameter des Auslösealgorithmus werden nun in der Rückhaltemittelsteuereinheit 1 unter Berücksichtigung der Information des Steuergeräts 2 zur elektronischen Regelung der Fahrdynamik eingestellt.

Die Auswertung der von der Crash-Sensorik 4 gelieferten Ist-Werte der Fahrzeugbewegung wird somit mit einem fortlaufenden aktualisierten Auslösealgorithmus durchgeführt, so daß der Vorgang der Erkennung einer Unfallsituation und vor allem auch deren Tragweite unter Berücksichtigung des gegenwärtigen Fahrzustandes erfolgt und entsprechende Auslösesignale an die Rückhaltemittel 7 ausgegeben werden.

Die Auslösung der Rückhaltemittel 7 erfolgt somit angepaßter und sicherer, als dies mit herkömmlichen Verfahren oder Anordnungen zur Auslösung von Rückhaltemitteln möglich ist. Das kann sich einerseits in der Empfindlichkeit der Auslösung niederschlagen, andererseits kann bei fahrdynamisch kritischen Situationen beispielsweise ein Airbag härter ausgelöst werden als bei fahrdynamisch weniger kri-

tischen Situationen.

Das Steuergerät 3 zur automatischen Abstandsregelung dient ebenso wie das Steuergerät 2 zur elektronischen Regelung der Fahrdynamik primär der Unterstützung des Fahrers bei der Fahrzeugbedienung, hier in Hinblick auf den Abstand des Fahrzeugs zu Objekten der Umgebung. Für diese Regelung werden wiederum ein Ist- und ein Soll-Zustand ermittelt und miteinander verglichen.

Aber auch die Steuereinheit 3 zur automatischen Abstandsregelung kann der Rückhaltemittelsteuereinheit 1 erfindungsgemäß zusätzlich zu ihrer eigentlichen Aufgabe Informationen über den aktuellen Fahrzustand und damit eine Vorabinformation für die Einstellung der Parameter des Airbagauslösealgorithmus liefern. Die Auswertung der Ist-Werte für eine Generierung von Auslösesignalen kann somit noch weiter verfeinert werden, und es ergibt sich eine Verstärkung der bereits zu den durch die Steuereinheit 2 zur elektronischen Regelung der Fahrdynamik gelieferten Informationen aufgeführten Vorteile.

Es versteht sich von selbst, daß bei Übereinstimmung von Meßgrößen, die durch die Crashesensorik erfaßt werden, und von Meßgrößen, die durch die Sensorik für die Fahrdynamik erfaßt werden, diese Größen nur im Rahmen einer Sensorik für eine gemeinsame Nutzung erfaßt werden brauchen und daß entsprechend Sensoren eingespart werden können.

Patentansprüche

1. Verfahren zur Auslösesteuerung von Rückhaltemitteln (7) für Fahrzeuginsassen in einem Kraftfahrzeug, das die folgenden Schritte umfaßt:
Erfassen von Ist-Werten der Fahrzeugbewegung, insbesondere Querbesehleunigung, Längsbesehleunigung und Drehrate um die Hochachse des Fahrzeugs,
Bestimmen des dem gewünschten Fahrverhalten des Kraftfahrzeugs entsprechenden Soll-Zustands der Fahrzeugbewegung, insbesondere im Rahmen einer elektronischen Regelung der Fahrdynamik,
Vergleichen eines aus mindestens einem Teil der erfaßten Ist-Werte bestimmten Ist-Zustandes der Fahrzeugbewegung mit dem Soll-Zustand der Fahrzeugbewegung, insbesondere im Rahmen einer elektronischen Regelung der Fahrdynamik,
Parametrierung eines Auslösealgorithmus, der zur Generierung von Auslösesignalen eingesetzt wird, unter Berücksichtigen von Abweichungen zwischen Ist-Zustand und Soll-Zustand der Fahrzeugbewegung und Anwenden des Auslösealgorithmus auf mindestens einen Teil der erfaßten Ist-Werte zum bedarfsweisen Erzeugen von situationsangepaßten Auslösesignalen für die Auslösung mindestens eines der Rückhaltemittel (7).
2. Verfahren zur Auslösesteuerung von Rückhaltemitteln nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß als Ist-Werte für die Bestimmung des Ist-Zustands mindestens die Querbesehleunigung, die Längsbesehleunigung sowie die Drehrate um die Hochachse des Fahrzeugs direkt oder indirekt erfaßt werden, und für die Ermittlung des Soll-Zustands mindestens der Lenkwinkel sowie die Drehzahlen der einzelnen Räder direkt oder indirekt erfaßt werden.
3. Verfahren zur Auslösesteuerung von Rückhaltemitteln nach Anspruch 1 oder 2, gekennzeichnet durch die zusätzliche Berücksichtigung von generierten Signalen einer Abstandsregelung bei der Parametrierung des Auslösealgorithmus.
4. Verfahren zur Auslösesteuerung von Rückhaltemitteln nach einem der voranstehenden Ansprüche, da-

durch gekennzeichnet, daß in einer durch eine ermittelte Abweichung zwischen Ist-Zustand und Soll-Zustand der Fahrzeugbewegung angezeigten kritischen Situationen über die Parametrierung des Auslösealgorithmus die Auslösung der Rückhaltemittel (7) empfindlicher geschaltet wird.

5. Verfahren zur Auslösesteuerung von Rückhaltemitteln nach einem der voranstehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß mindestens ein Teil der Rückhaltemittel (7) in Abhängigkeit von durch den Auslösealgorithmus generierten Auslösesignalen stufenweise ausgelöst werden kann.

6. Verfahren zur Auslösesteuerung von Rückhaltemitteln nach Anspruch 5, dadurch gekennzeichnet, daß bei Feststellung eines Schleuderns des Fahrzeugs durch eine elektronische Regelung der Fahrdynamik der Auslösealgorithmus so parametrierung wird, daß ein als Rückhaltemittel (7) eingesetzter Airbag härter ausgelöst wird, als bei gleichen erfaßten Ist-Werten der Fahrzeugbewegung ohne Feststellung eines Schleuderns des Fahrzeugs.

7. Anordnung zur Auslösesteuerung von Rückhaltemitteln (7) für Fahrzeuginsassen in einem Kraftfahrzeug, die Sensoren (4, 5, 6) zur Erfassung von Ist-Werten der Fahrzeugbewegung, insbesondere Querbesehleunigung, Längsbesehleunigung und Drehrate um die Hochachse des Fahrzeugs, umfaßt, sowie eine Rückhaltemittelsteuereinheit (1), die geeignet ist, in Abhängigkeit der erfaßten Ist-Werte Auslösesignale zur Auslösung der Rückhaltemittel (7) zu generieren und an die Rückhaltemittel (7) auszugeben, gekennzeichnet durch Mittel (2) zur Bestimmung des dem gewünschten Fahrverhalten des Kraftfahrzeugs entsprechenden Soll-Zustands der Fahrzeugbewegung, wobei die Rückhaltemittelsteuereinheit (1) geeignet ist, zusätzlich zu den erfaßten Ist-Werten den Soll-Zustand der Fahrzeugbewegung bei der Generierung der Auslösesignale zu berücksichtigen.

8. Anordnung zur Auslösesteuerung von Rückhaltemitteln (7) nach Anspruch 7, dadurch gekennzeichnet, daß mindestens ein Teil der Sensoren (5, 6) zur Erfassung von Ist-Werten der Fahrzeugbewegung verbunden ist mit einer Auswerteeinheit (2), insbesondere einem Steuergerät für eine elektronische Regelung der Fahrdynamik, die Auswerteeinheit (2) geeignet ist zum Vergleichen eines aus erfaßten Ist-Werten, insbesondere Querbesehleunigung, Bremsdruck und Drehrate um die Hochachse des Fahrzeugs, bestimmten Ist-Zustands der Fahrzeugbewegung mit einem aus von weiteren Sensoren (5) erfaßten und an die Auswerteeinheit (2) übermittelten Werten, insbesondere Lenkwinkel und Drehzahl der Räder, bestimmten Soll-Zustand, und ein Ausgang der Auswerteeinheit (2, 3) mit einem Eingang (10) der Rückhaltemittelsteuereinheit (1) verbunden ist zum Übermitteln von Informationen über Abweichungen zwischen Ist-Zustand und Soll-Zustand von der Auswerteeinheit (2, 3) zu der Rückhaltemittelsteuereinheit (1).

9. Anordnung zur Auslösesteuerung von Rückhaltemitteln (7) nach Anspruch 7 oder 8, gekennzeichnet durch Sensoren (6) zur Abstandsbestimmung, wobei die Rückhaltemittelsteuereinheit (1) geeignet ist, bei der Generierung der Auslösesignale aktuelle Abstands-Informationen, ermittelt aus den von den Sensoren (6) zur Abstandsbestimmung erfaßten Werten, zusätzlich zu den erfaßten Ist-Werten und dem aktuellen Soll-Zu-



stand der Fahrzeugbewegung zu berücksichtigen.

10. Anordnung zur Auslösesteuerung von Rückhalte-
mitteln (7) nach Anspruch 9, dadurch gekennzeichnet,
daß die Sensoren (6) zur Abstandsbestimmung mit einem
Abstandsregelungs-Steuergerät (3) zur Auswertung
der von den Sensoren (6) zur Abstandsbestimmung
erfaßten Werten verbunden sind, wobei ein Ausgang
des Abstandsregelungs-Steuergeräts (3) mit einem
Eingang (10) der Rückhaltemittelsteuereinheit (1)
verbunden ist zum Übermitteln der aktuellen Abstand-
Informationen.

11. Anordnung zur Auslösesteuerung von Rückhalte-
mitteln (7) nach Anspruch 7 bis 10, dadurch gekenn-
zeichnet, daß mindestens ein Teil der Rückhaltemittel
(7) mindestens zwei über die von der Rückhaltemittel-
steuereinheit (1) ausgebbaren Auslösesignale nachein-
ander und/oder einzeln aktivierbare Stufen aufweist.

12. Anordnung zur Auslösesteuerung von Rückhalte-
mitteln (7) nach einem der Ansprüche 7 bis 11, dadurch
gekennzeichnet, daß die Rückhaltemittel (7) minde-
stens einen Airbag umfassen.

Hierzu 1 Seite(n) Zeichnungen

25

30

35

40

45

50

55

60

65



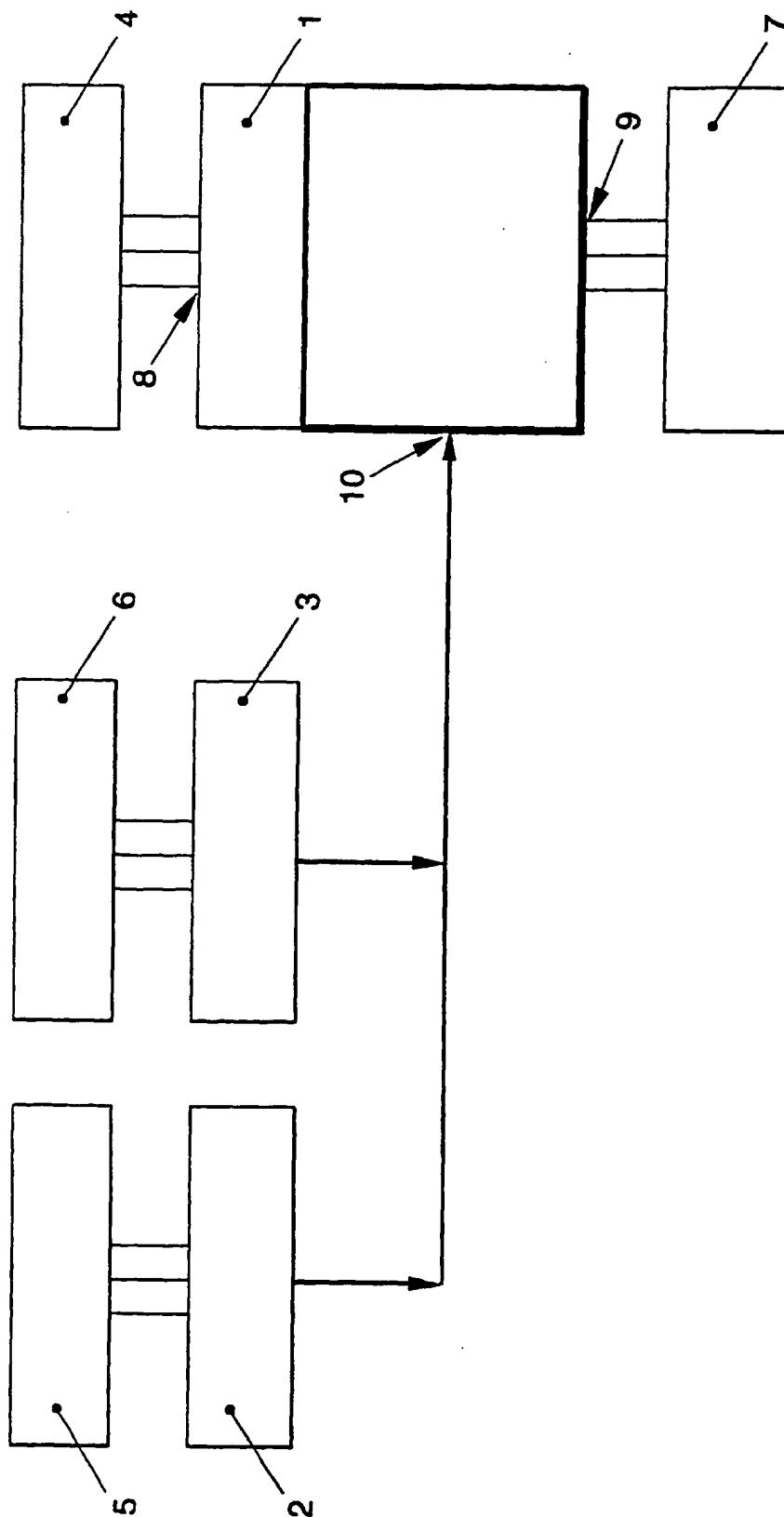


FIG. 1